



说明

- 1、输送单元直线运动机构设备原点位于原点传感器中心线处。
机械手装置的初始位置在设备原点
- 2、机械手装置各气缸初始位置为：提升气缸在低位，手臂伸缩气缸在缩回状态，气动手指在张开状态，摆动气缸在左限位（机械手手臂垂直于T形槽）。
- 3、摆动气缸的摆动幅度为 100° 。

YL-335B 设备总装平面图		图 号	比 例	共 页
		05		第 页
设计	命题小组	自动化生产线安装与调试技能大赛		
制图	命题小组			